

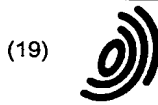
Handling system for a plastic material injection molding machine

Patent Number: ☐ US6471505
Publication date: 2002-10-29
Inventor(s): HERBST RICHARD (DE)
Applicant(s): ~~HEKUMA~~ HERBST MASCHB GMBH (DE)
Requested Patent: ☐ EP1092524
Application Number: US20000687475 20001013
Priority Number(s): DE19991049566 19991014; DE19991063843 19991230
IPC Classification: B29C45/40
EC Classification: B29C45/17N, B29C45/42
Equivalents: ☐ DE19963843, ☐ JP2001162659

Abstract

A handling system for a plastic material injection molding machine comprises an arm for unloading plastic material articles from hollow cavities of a mold of the plastic material injection molding machine. The hollow cavities are arranged in a first plane and the arm essentially moves within the first plane. A conveyor system moves within a second plane for transporting away the plastic material articles. A transfer station is arranged between the mold and the conveyor system for transferring the unloaded plastic material articles from the first plane to the second plane. The transfer station comprises a transfer plate for the plastic material articles and is adapted to be moved along a predetermined trajectory from a first operational position within the first plane into a second operational position within the second plane. The trajectory extends essentially outside the first plane

Data supplied from the esp@cenet database - I2



Europäisches Patentamt

European Patent Office

Office européen des brevets



(11)

EP 1 092 524 A1

(12) **EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG**

(43) Veröffentlichungstag:
18.04.2001 Patentblatt 2001/16

(51) Int. Cl.⁷: **B29C 45/17, B29C 45/42**

(21) Anmeldenummer: **00120826.3**

(22) Anmeldetag: **25.09.2000**

(84) Benannte Vertragsstaaten:
**AT BE CH CY DE DK ES FI FR GB GR IE IT LI LU
MC NL PT SE**

Benannte Erstreckungsstaaten:
AL LT LV MK RO SI

(30) Priorität: **14.10.1999 DE 19949566
30.12.1999 DE 19963843**

(71) Anmelder:
**HEKUMA Herbst Maschinenbau GmbH
85386 Eching (DE)**

(72) Erfinder: **Herbst, Richard
85386 Eching (DE)**

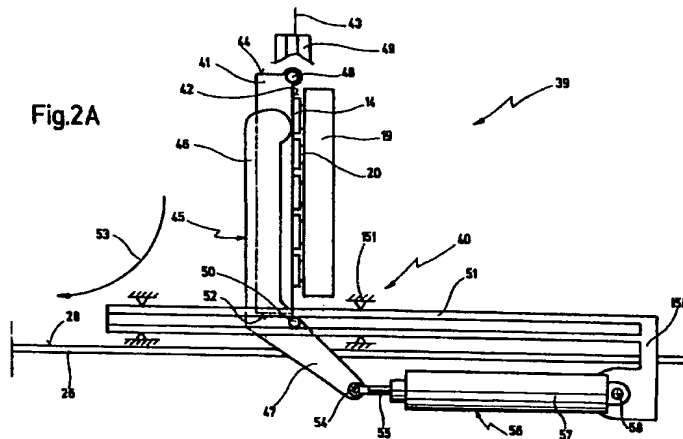
(74) Vertreter:
**Witte, Alexander, Dr.-Ing. et al
Witte, Weller & Partner,
Patentanwälte,
Postfach 105462
70047 Stuttgart (DE)**

(54) **Handlingsystem für eine Kunststoff-Spritzgießmaschine**

(57) Ein Handlingsystem (39) für eine Kunststoff-Spritzgießmaschine umfaßt einen Arm zum Entnehmen von Kunststoffartikeln (14) aus Formhohlräumen eines Werkzeugs der Maschine. Die Formhohlräume sind in einer ersten, vorzugsweise vertikalen Ebene (43) angeordnet. Der Arm bewegt sich im wesentlichen in der ersten Ebene (43). Eine Fördereinrichtung (25) bewegt sich in einer zweiten, vorzugsweise horizontalen Ebene (28). Sie dient zum Abtransportieren der Kunststoffartikel (14). Zwischen Werkzeug und Fördereinrichtung (25) ist eine Umsetzstation (40) angeordnet. Sie

setzt die entnommenen Kunststoffartikel (14) aus der ersten Ebene (43) in die zweite Ebene (28) um. Die Umsetzstation (40) weist eine Umsetzplatte (41) für die Kunststoffartikel (14) auf. Diese ist entlang einer vorbestimmten Bewegungsbahn (53) aus einer ersten Betriebsstellung in der ersten Ebene (43) in eine zweite Betriebsstellung in der zweiten Ebene (28) bewegbar. Die Bewegungsbahn (53) verläuft im wesentlichen außerhalb der ersten Ebene (43).

Fig.2A



EP 1 092 524 A1

Beschreibung

[0001] Die Erfindung betrifft ein Handlingsystem für eine Kunststoff-Spritzgießmaschine, mit einem Arm zum Entnehmen von Kunststoffartikeln aus Formhöhl-
räumen eines Werkzeugs der Kunststoff-Spritzgießma-
schine, wobei die Formhöhlräume in einer ersten Ebene
angeordnet sind, und der Arm sich im wesentlichen in
der ersten Ebene bewegt, mit einer sich in einer zweiten
Ebene bewegendem Fördereinrichtung zum Abtrans-
portieren der Kunststoffartikel, und mit einer zwischen
Werkzeug und Fördereinrichtung angeordneten
Umsetzstation zum Umsetzen der entnommenen
Kunststoffartikel aus der ersten Ebene in die zweite
Ebene, wobei die Umsetzstation eine Umsetzplatte für
die Kunststoffartikel aufweist, die entlang einer vorbe-
stimmten Bewegungsbahn aus einer ersten Betriebs-
stellung in der ersten Ebene in eine zweite
Betriebsstellung in der zweiten Ebene bewegbar ist.

[0002] Ein Handlingsystem der vorstehend genan-
nten Art ist bekannt.

[0003] Bei herkömmlichen Kunststoff-Spritzgieß-
maschinen fahren die Werkzeughälften in einer horizon-
talen Richtung auseinander. Zum Entnehmen der
hergestellten Kunststoffartikel fährt nun ein Arm eines
Handlingsystems seitlich in den Zwischenraum zwi-
schen den beiden Werkzeughälften ein, wobei die
Bewegungsbahn des Armes üblicherweise senkrecht
zur Bewegungsbahn der Werkzeughälften verläuft. Am
freien Ende des Armes sind Greifelemente, beispiele-
weise Saugnapfe, angeordnet, mit denen die fertig
gespritzten Kunststoffteile aus den jetzt freiliegenden
Formhöhlräumen entnommen werden. Der Arm des
Handlingsystems fährt dann wieder zurück und übergibt
die Teile an eine Umsetzplatte. Die Umsetzplatte liegt
außerhalb der Spritzgießmaschine und hat eine Auf-
nahmefläche, die im wesentlichen in derselben Ebene
liegt wie die Formhöhlräume.

[0004] Da die Kunststoffartikel anschließend abge-
führt werden müssen, ist ein üblicherweise in einer
Horizontalebene verlaufendes Förderband vorgesehen.
Um die Kunststoffartikel von der Umsetzplatte auf das
Förderband zu übergeben, wird dieses um eine Hori-
zontalachse nach vorne gekippt, so daß die zuvor senk-
recht stehende Oberfläche der Umsetzplatte, auf der
sich die Kunststoffartikel befinden, um 90° nach unten
schwenkt, so daß die Kunststoffartikel nunmehr auf das
Förderband übergeben werden können.

[0005] Das bekannte Handlingsystem hat damit
den Nachteil, daß die Umsetzplatte in den Bereich hin-
ein geschwenkt werden muß, in dem sich bereits der
Arm befindet. Dieser muß daher zunächst aus dem
Schwenkbereich der Umsetzplatte weggefahren wer-
den. Dies erfordert zusätzliche Zeit, so daß sich die
Zykluszeit der Spritzgießmaschine erhöht.

[0006] Der Erfindung liegt daher die Aufgabe
zugrunde, ein Handlingsystem der eingangs genannten
Art dahingehend weiterzubilden, daß die vorstehend

genannten Nachteile vermieden werden. Insbesondere
soll es möglich sein, die Übergabe von der Umsetz-
platte auf das Förderband so vorzunehmen, daß ein
Verfahren des Armes nicht oder nur in unbedeutendem
Umfang erforderlich ist. Auf diese Weise kann gegen-
über dem bekannten Handlingsystem die Zykluszeit
vermindert und damit die Produktivität der Spritzgieß-
maschine erhöht werden.

[0007] Bei einem Handlingsystem der eingangs
genannten Art wird diese Aufgabe erfindungsgemäß
dadurch gelöst, daß die erste Bewegungsbahn im
wesentlichen außerhalb der ersten Ebene verläuft.

[0008] Die der Erfindung zugrunde liegende Auf-
gabe wird auf diese Weise vollkommen gelöst, weil die
Bewegungsbahn der Umsetzplatte so gelegt wird, daß
eine Kollision mit dem Arm nicht befürchtet werden
muß, wenn dieser sich in seiner zurückgezogenen Stel-
lung befindet, in der die Greifelemente des Armes sich
noch in der Position befinden, in der sie die Kunststoff-
artikel auf die Umsetzplatte übergeben haben. Die
Kunststoffartikel werden dabei nämlich vom Arm in
einer Richtung aus den Formhöhlräumen entnommen,
und die Bewegungsbahn der Umsetzplatte verläuft im
wesentlichen entgegengesetzt zu dieser Richtung.

[0009] Da auf diese Weise ein separates Verfahren
des Armes entfällt, insbesondere über eine relativ
große Entfernung, wie dies beim Stand der Technik mit
relativ großen Umsetzplatten erforderlich ist, wird der
Handlingvorgang verkürzt, was sich in einer Verminde-
rung der Zykluszeit der Spritzgießmaschine bemerkbar
macht.

[0010] Die Erfindung läßt sich in vorteilhafter Weise
bei Handlingsystemen einsetzen, bei denen in an sich
bekannter Weise die erste Ebene im wesentlichen verti-
kal und weiter vorzugsweise die zweite Ebene im
wesentlichen horizontal verläuft. Weiterhin ist die Erfin-
dung vorteilhaft dann einsetzbar, wenn die Förderein-
richtung ein Förderband umfaßt.

[0011] Wenn nach einem weiteren Ausführungsbei-
spiel der Erfindung die Kunststoffartikel in ebenfalls an
sich bekannter Weise zu Gruppen in der ersten Ebene
angeordnet sind und gruppenweise umgesetzt werden,
so macht sich die Erfindung besonders vorteilhaft
bemerkbar. Wie nämlich bereits angedeutet wurde,
muß insbesondere bei sehr großen Gruppen von Kunst-
stoffartikeln mit einer entsprechenden Vielzahl von
Formhöhlräumen im Werkzeug auch eine entsprechend
große Umsetzplatte vorgesehen werden. Wenn diese in
herkömmlicher Weise verschwenkt wird, muß der Arm
des Handlingsystems weit weggefahren werden, damit
Kollisionen mit der umklappenden Umsetzplatte ver-
mieden werden.

[0012] Bei bevorzugten Ausführungsbeispielen der
Erfindung ist die Umsetzplatte mit einem ersten Rand
im Bereich der zweiten Ebene angeordnet, und bei der
Bewegung aus der ersten in die zweite Betriebsstellung
ist sie mit dem ersten Rand parallel zur zweiten Ebene
in Richtung von der ersten Ebene fortbewegbar.

[0013] Diese Maßnahme hat den Vorteil, daß die Umsetzplatte bezüglich der ersten Ebene fort und nach unten wegtaucht, so daß sie durch diesen Bewegungsablauf einerseits von der ersten in die zweite Ebene gelangt, also vorzugsweise von ihrer vertikalen in eine horizontale Stellung, gleichzeitig aber der Bewegungsbereich des Armes nicht oder nur geringfügig geschnitten wird.

[0014] Bei den vorstehend geschilderten beiden Ausführungsbeispielen ist weiter bevorzugt, wenn die Umsetzplatte einen dem ersten Rand gegenüberliegenden zweiten Rand aufweist, der beim Übergang zwischen der ersten und der zweiten Betriebsstellung im wesentlichen entlang der ersten Ebene geführt wird.

[0015] Diese Maßnahme hat den Vorteil, daß ein Eindringen der Umsetzplatte in den Bereich der ersten Ebene, d.h. in die Bewegungsbahn des Armes, sicher vermieden oder auf ein akzeptables Maß reduziert werden kann. Da gemäß diesem Ausführungsbeispiel zwei gegenüberliegende Ränder der Umsetzplatte mechanisch geführt werden, wird auch der bereits erwähnte Vorteil in noch größerem Maße erreicht, nämlich daß die Platte sicher geführt ist und daß ein Verkanten nicht befürchtet zu werden braucht.

[0016] Bei einer Weiterbildung dieses Ausführungsbeispiels wird dieser Bewegungsablauf in vorteilhafter Weise dadurch erreicht, daß die Umsetzplatte im Bereich des ersten Randes mit einem Gleitlager versehen ist, das entlang einer parallel zur zweiten Ebene verlaufenden Gleitschiene verfahrbar ist.

[0017] Diese Maßnahme hat den Vorteil, daß der vorstehend erwähnte Bewegungsablauf sichergestellt ist und die Umsetzplatte bei dieser Bewegung am unteren Rand sicher geführt werden kann. Ein Verkanten der Platte ist damit während dieses Bewegungsablaufes ausgeschlossen.

[0018] Bei einer zusätzlichen oder alternativen Ausführungsform der vorstehend genannten Variante ist die Umsetzplatte nur oder auch im Bereich des zweiten Randes mit einem Gleitlager versehen, das entlang einer parallel zur ersten Ebene verlaufenden Gleitschiene verfahrbar ist.

[0019] Bei einer ersten Alternative dazu ist die Umsetzplatte hingegen im Bereich des ersten Randes mit einem Gelenk versehen, das entlang einer im wesentlichen tangential zur zweiten Ebene verlaufenden Kreisbahn mit großem Radius verfahrbar ist.

[0020] Entsprechend kann in umgekehrter Weise bei einer zweiten Alternative dazu die Umsetzplatte im Bereich des zweiten Randes mit einem Gelenk versehen sein, das entlang einer im wesentlichen tangential zur ersten Ebene verlaufenden Kreisbahn mit großem Radius verfahrbar ist.

[0021] In all diesen Fällen ergibt sich eine sichere Führung der Ränder im Bereich der ersten bzw. der zweiten Ebene. Eine exakte Längsführung ist dabei in der ersten und/oder in der zweiten Ebene mittels der Gleitschienen erreichbar. Im anderen Fall wird diese

Längsführung durch einen Kreisbogen mit großem Radius angenähert. Diese Alternative kann je nach Einzelfall mechanisch einfacher aufgebaut werden.

[0022] Bei Ausführungsbeispielen der Erfindung ist die Umsetzplatte zwischen der ersten und der zweiten Betriebsstellung mittels einer Schwinge bewegbar, die einen zumindest während eines Teiles des Bewegungsablaufes außerhalb der Umsetzplatte liegenden Gelenkpunkt aufweist, wobei eine servomechanische Verstelleinheit an dem Gelenkpunkt angreift.

[0023] Diese Maßnahme hat den Vorteil, daß mittels eines einzigen Verstellelementes der gesamte Bewegungsablauf bewirkt werden kann, ohne daß mehrere Antriebe erforderlich sind.

[0024] Besonders bevorzugt ist in diesem Falle, wenn die Verstelleinheit im Bereich der zweiten Ebene, weiter vorzugsweise unterhalb der zweiten Ebene, angeordnet ist.

[0025] Diese Maßnahmen haben mehrere wesentliche Vorteile. Zum einen führt ein untenliegender Antrieb zu einer niedrigeren Bauhöhe des Handlingsystems. Weiterhin ist besonders bei Reinraumanwendungen bevorzugt, wenn sich die Antriebselemente im unteren Bereich der Anlage befinden. Bei Reinräumen wird nämlich stets eine Luftführung eingestellt, bei der ein sogenannter Laminarflow von oben nach unten strömt, um eventuelle Störpartikel nach unten abzuführen. Wenn sich in einer derartigen Situation Antriebselemente oberhalb einer Förderbahn befinden, so kann es geschehen, daß störende Partikel, die durch Abrieb im Antrieb erzeugt werden, durch den Laminarflow nach unten mitgenommen werden und sich auf den geförderten Teilen absetzen. Dies wird vermieden, wenn sich die Antriebselemente unterhalb der Förderbahn oder zumindest in gleicher Höhe wie die Förderbahn befinden. Darüber hinaus ergibt sich bei einem untenliegenden Antrieb auch eine stabilere Bauweise der Anordnung und eine bessere Zugänglichkeit zu den Antriebselementen.

[0026] Die vorstehenden Vorteile gelten natürlich auch und gerade für den Fall, daß auch die Antriebselemente des Armes des Handlingsystems sich unterhalb der Förderbahn befinden.

[0027] Es sei an dieser Stelle ferner angemerkt, daß die vorstehenden Überlegungen selbstverständlich auch für den Fall gelten, daß in umgekehrter Weise, wie soeben geschildert, Teile von einem Förderband abgenommen und mittels des Handlingsystems in die noch leeren Hohlräume des Werkzeugs eingelegt werden. Eine solche Situation liegt z.B. dann vor, wenn die Kunststoffartikel mit bestimmten Einlegeteilen versehen werden sollen, beispielsweise mit Verstärkungselementen, mit Stiften, Scharnieren und dergleichen oder im Falle der Herstellung von sogenannten "Smart Cards" mit elektronischen Schaltkreisen, Antennen und ähnlichen Elementen. In diesem Falle ist der Bewegungsablauf gerade umgekehrt wie soeben beschrieben, die dargestellten Vorteile stellen sich jedoch ebenso ein.

[0028] Die Verstelleinheit ist vorzugsweise als Kolben-Zylinder-Einheit ausgebildet, es versteht sich jedoch, daß auch andere Verstelleinheiten, z.B. motorische Verstelleinheiten, eingesetzt werden können.

[0029] Hinsichtlich der Angriffspunkte der Verstelleinheit sind erfindungsgemäß zwei Alternativen vorgesehen.

[0030] Bei einer ersten Alternative ist die Verstelleinheit an einem raumfesten Gelenkpunkt angeordnet.

[0031] Diese Maßnahme hat den Vorteil, daß ein einfacher Aufbau entsteht. Allerdings muß die Verstelleinheit dabei einen relativ großen Verstellhub ausführen, so daß es unter Umständen erforderlich ist, bei Einsatz einer Kolben-Zylinder-Einheit einen Teleskopzylinder zu verwenden.

[0032] Bei einer Alternative dazu, bei der die Umsetzplatte in der bereits erwähnten Weise an mindestens einem Rand mittels eines Gleitlagers in einer sich parallel zu einer der Ebenen erstreckenden Gleitschiene geführt ist, wird die Gleitschiene parallel zu dieser Ebene verschiebbar gelagert, wobei die Verstelleinheit an der verschiebbaren Gleitschiene angelenkt ist.

[0033] Diese Maßnahme hat den Vorteil, daß beim Aus- und Einfahren der Verstelleinheit sich zugleich die längs verschiebbare Gleitschiene ebenfalls verschiebt, so daß ein komplexer Bewegungsablauf entsteht, der jedoch den Vorteil hat, insgesamt nur einen geringen Bewegungsraum einzunehmen. Damit braucht für das Handlingsystem nur ein geringerer Einbauraum freigehalten zu werden, und die Verstelleinheit selbst braucht nur einen relativ geringen Hub auszuführen. Wird eine Kolben-Zylinder-Einheit verwendet, so ist es ausreichend, nur einen einfachen Kolben (und keine Teleskopeinheit) einzusetzen.

[0034] Weitere Vorteile ergeben sich aus der Beschreibung und der beigefügten Zeichnung.

[0035] Es versteht sich, daß die vorstehend genannten und die nachstehend noch zu erläuternden Merkmale nicht nur in der jeweils angegebenen Kombination, sondern auch in anderen Kombinationen oder in Alleinstellung verwendbar sind, ohne den Rahmen der vorliegenden Erfindung zu verlassen.

[0036] Ausführungsbeispiele der Erfindung sind in der Zeichnung dargestellt und werden in der nachfolgenden Beschreibung näher erläutert. Es zeigen:

Fig. 1A-1D ein Handlingsystem nach dem Stand der Technik in vier verschiedenen Betriebsstellungen;

Fig. 2A-2C ein erstes Ausführungsbeispiel eines erfindungsgemäßen Handlingsystems in drei verschiedenen Betriebsstellungen;

Fig. 3 ein zweites Ausführungsbeispiel eines erfindungsgemäßen Handlingsystems in einer Betriebsstellung ähnlich Fig. 2B;

Fig. 4A-4 C ein drittes Ausführungsbeispiel eines erfindungsgemäßen Handlingsystems in drei verschiedenen Betriebsstellungen; und

Fig. 5 ein viertes Ausführungsbeispiel eines erfindungsgemäßen Handlingsystems ähnlich dem gemäß Fig. 4A.

[0037] In der Draufsicht gemäß Fig. 1 bezeichnet 10 insgesamt eine Kunststoff-Spritzgießmaschine nach dem Stand der Technik.

[0038] Die Maschine 10 umfaßt eine erste Werkzeughälfte 11 und eine zweite Werkzeughälfte 12. Die erste Werkzeughälfte 11 ist mit Formhohlräumen 13 versehen. In der Ausgangssituation gemäß Fig. 1A befinden sich fertig gespritzte Kunststoffartikel 14 in den Formhohlräumen 13.

[0039] Wie bereits erwähnt wurde, ist Fig. 1 eine Draufsicht. Es sind also nur die Formhohlräume 13 einer Reihe zu sehen. Die Formhohlräume 13 definieren jedoch eine erste Ebene 15, so daß sich mehrere Reihen von Formhohlräumen 13 übereinander befinden, die Formhohlräume 13 also ein Raster von beispielsweise $3 \times 4 = 12$ Formhohlräumen bilden. Dies ist natürlich nur als Beispiel zu verstehen.

[0040] Es sei ferner darauf hingewiesen, daß die in Fig. 1 schematisch angedeutete Kunststoff-Spritzgießmaschine 10 mit einem zweiteiligen Werkzeug 11, 12 ebenfalls nur beispielhaft zu verstehen ist. Die Erfindung ist selbstverständlich auch bei anderen Bauformen derartiger Maschinen einsetzbar, die z.B. mit einem Etagenwerkzeug oder anderen Werkzeugarten arbeiten.

[0041] Mit dem Bezugszeichen 18 ist ein Handlingsystem bezeichnet. Das Handlingsystem 18 umfaßt einen Greifarm 19, der an seinem freien Ende mit Greifern 20, z.B. mit Saugnäpfen, versehen ist. Der Greifarm 19 ist mittels geeigneter Antriebe in mehreren Richtungen verfahrbar, wie in Fig. 1A mit einem Koordinatensystem 21 angedeutet.

[0042] Seitlich neben der Kunststoff-Spritzgießmaschine 10 befindet sich eine insgesamt mit 25 bezeichnete Fördereinrichtung. Die Fördereinrichtung 25 umfaßt ein Förderband 26, das in Richtung eines Pfeils 27 verfahrbar ist. Das Förderband 26 definiert damit eine zweite Ebene 28.

[0043] Im dargestellten Beispielsfall liegt die erste Ebene 15 der Formhohlräume 13 vertikal, während die zweite Ebene 28 des Förderbandes 26 horizontal verläuft. Es ist somit erforderlich, die Kunststoffartikel 14 nach der Entnahme aus den Formhohlräumen 13 aus der vertikalen ersten Ebene 15 in die horizontale zweite Ebene 28 umzusetzen.

[0044] Zu diesem Zweck ist eine mit dem Bezugszeichen 29 angedeutete Umsetzstation vorgesehen. Im dargestellten Beispielsfall umfaßt die Umsetzstation 29 eine Umsetzplatte 30, die ebenfalls im wesentlichen in

der ersten Ebene 15 angeordnet ist. Die Umsetzplatte 30 ist an ihrer Unterseite um eine horizontale Achse 31, die eine Schwenkachse bildet, verschwenkbar, wie noch erläutert werden wird. Dies ist mit einem Pfeil 32 angedeutet.

[0045] Die Umsetzplatte 30 weist eine vordere Oberfläche 33 auf, die in der ersten Ebene 15 liegt.

[0046] In der Ausgangsstellung gemäß Fig. 1A befindet sich der Arm 19 in seiner ausgefahrenen Position, in der seine Greifer 20 den Formhohlräumen 13 gegenüberstehen und damit die Kunststoffartikel 14 entnehmen können.

[0047] Wie mit einem Pfeil 35 in Fig. 1B dargestellt, wird der Arm 19 nun zurückgezogen, bis die Greifer 20 der Oberfläche 33 der Umsetzplatte 30 gegenüberstehen. Die Kunststoffartikel 14 werden nun auf die Oberfläche 33 übergeben.

[0048] Bei diesem bekannten Handlingsystem 18 muß nun der Arm 19 gemäß Fig. 1C anschließend in Richtung eines Pfeils 36 nach unten verfahren werden, bis er sich in der Draufsicht gemäß Fig. 1C unterhalb der Umsetzplatte 30 befindet. Alternativ kann der Arm 19 auch nach rechts verfahren werden, wie in Fig. 1C gestrichelt und mit einem Pfeil 36' angedeutet ist. Der Arm 19' bewegt sich in diesem Falle entlang der Richtung (Pfeil 27) des Förderbandes 26.

[0049] Diese Bewegung des Armes 19 bzw. 19' ist deswegen notwendig, weil die Umsetzplatte 30 nun um ihre Schwenkachse 31 nach rechts umgekippt wird, wie mit einer Bewegungsbahn 37 angedeutet. Die zuvor vertikal hochstehende Umsetzplatte 30 liegt nun mit der Oberfläche 33 nach unten auf dem Förderband 26 auf, wie deutlich aus Fig. 1D zu erkennen ist. Man erkennt in Fig. 1D auch deutlich das Raster der Kunststoffartikel 14, das dem Raster der Formhohlräume 13 in der ersten Werkzeughälfte 11 entspricht.

[0050] In der Betriebsstellung gemäß Fig. 1D werden nun die Kunststoffartikel 14 von der Umsetzplatte 30 auf das Förderband 26 übergeben, indem z.B. vorhandene Halteelemente an der Umsetzplatte 30 gelöst werden und die Kunststoffartikel 14 durch Schwerkraft auf das Förderband 26 fallen bzw. auf diesem liegen bleiben, wenn die Umsetzplatte 30 wieder um die Schwenkachse 31 nach oben zurückgeschwenkt wird.

[0051] Es ist leicht einzusehen, daß das Verfahren des Armes 19 bzw. 19' aus der Betriebsstellung gemäß Fig. 1B in die Betriebsstellung gemäß Fig. 1C und später wieder zurück einige Zeit erfordert, die den Umsetzvorgang und damit die Zykluszeit der Kunststoff-Spritzgießmaschine 10 verlängert.

[0052] Hier schafft die vorliegende Erfindung Abhilfe.

[0053] In den Figuren 2A bis 2C ist in drei Bewegungsphasen ein erstes Ausführungsbeispiel eines erfindungsgemäßen Handlingsystems 39 dargestellt. Die Figuren 2A bis 2C sind dabei Seitenansichten.

[0054] Man erkennt eine mit dem Bezugszeichen 40 bezeichnete Umsetzstation, die wiederum eine

Umsetzplatte 41 aufweist. In der Ausgangsstellung gemäß Fig. 2A steht die Umsetzplatte 41 vertikal nach oben. Sie weist an ihrer Vorderseite eine Oberfläche 42 für die Kunststoffartikel 14 auf. Auf diese Weise wird eine erste Ebene 43 definiert, die wiederum mit der Ebene der Formhohlräume (nicht dargestellt) und der Verfahrrichtung des Armes 19 (vgl. Fig. 1A und Fig. 1B) zusammenfällt.

[0055] Ein erster, oberer Rand der Umsetzplatte 41 ist mit 44 bezeichnet.

[0056] An der Umsetzplatte 41 greift eine Schwinge 45 an. Die Schwinge 45 umfaßt einen Abschnitt 46, der die Umsetzplatte 41 seitlich ergreift und mit dieser fest verbunden ist. Ein freier Arm 47 der Schwinge 45 steht von der Umsetzplatte 41 in der Position gemäß Fig. 2A nach rechts und unten ab.

[0057] An der in Fig. 2A oberen rechten Ecke der Umsetzplatte 41, d.h. oberhalb des oberen Endes des Abschnitts 46 der Schwinge 45, bzw. am rechten Ende des ersten Randes 44, befindet sich ein erstes Gleitlager 48. Das erste Gleitlager 48 läuft in einer nur schematisch angedeuteten ersten Gleitschiene 49, die vertikal verläuft, also parallel zur ersten Ebene 43, vorzugsweise in deren unmittelbarer Nähe oder mit dieser zusammenfallend.

[0058] Am unteren Ende des Abschnitts 46 der Schwinge 45 befindet sich ein zweites Gleitlager 50, das in einer ebenfalls nur angedeuteten zweiten Gleitschiene 51 läuft. Die zweite Gleitschiene 51 erstreckt sich in horizontaler Richtung, und zwar in unmittelbarer Nähe eines zweiten, unteren Randes 52 der Umsetzplatte 41. Die zweite Gleitschiene 51 ist ihrerseits in horizontaler Richtung, d.h. parallel zu der vom Förderband 26 definierten zweiten Ebene 28, in raumfesten Lagern 151 verschiebbar.

[0059] Um die Umsetzplatte 41 aus ihrer in Fig. 2A dargestellten ersten, vertikalen Betriebsstellung in eine in Fig. 2C dargestellte zweite, horizontale Betriebsstellung zu überführen, ist ein Bewegungsablauf vorgesehen, der mit einer Bewegungsbahn 53 angedeutet ist.

[0060] Zum Ausführen der Bewegungsbahn 53 ist an einem ersten Gelenkpunkt 54 am freien Ende des freien Armes 47 der Schwinge 45 eine Kolbenstange 55 einer Kolben-Zylinder-Einheit 56 angelenkt. Deren Zylinder 57 ist an einem zweiten Gelenkpunkt 58 festgelegt.

[0061] Der zweite Gelenkpunkt 58 ist über einen Flansch 158 mit der zweiten Gleitschiene 51 starr verbunden und daher zusammen mit dieser in horizontaler Richtung verfahrbar.

[0062] Wie man nun leicht aus den nachfolgenden Bewegungsdarstellungen gemäß den Figuren 2A, 2B und 2C erkennen kann, bewirkt ein Ausfahren des Kolbens bzw. dessen zugehöriger Kolbenstange 55, daß das zweite Gleitlager 50 sich entlang der zweiten Gleitschiene 51 nach links und gleichzeitig das erste Gleitlager 48 entlang der ersten Gleitschiene 49 nach unten bewegt. Wegen der starren Verbindung der zweiten

Gleitschiene 51 mit dem zweiten Gelenkpunkt 58 über den Flansch 158 verfahren gleichzeitig die zweite Gleitschiene 51 und die Kolben-Zylinder-Einheit 56 ebenfalls nach links. Aufgrund des komplexen Bewegungsablaufes ist dabei der gesamte benötigte Bewegungsraum relativ klein, und die Ausfahrbewegung der Kolbenstange 55 ist ebenfalls auf einen verhältnismäßig geringen Wert begrenzt, so daß eine Kolben-Zylinder-Einheit mit nur einer Kolbenstange 55 Verwendung finden kann.

[0063] Da das erste Gleitlager 48 an der rechten oberen Ecke der Umsetzplatte 41 angeordnet ist, dringt der erste Rand 44 nicht in den Bereich der ersten Ebene 43 ein.

[0064] In der zweiten Betriebseinstellung gemäß Fig. 2C weist die Oberfläche 42 der Umsetzplatte 41 nach unten, so daß die Kunststoffartikel 14 dort problemlos auf das Förderband 26 übergeben werden können.

[0065] Während des Bewegungsablaufes gemäß Fig. 2A bis Fig. 2C bleibt der Bereich rechts von der ersten Ebene 43, wie erwähnt, unberührt, so daß der dort befindliche Arm 19 (Fig. 2A) in seiner Stellung stehen bleiben oder allenfalls ganz geringfügig nach rechts verfahren werden muß. Auf diese Weise geht keine Zeit verloren.

[0066] Es ist ferner aus den Figuren 2A bis 2C zu erkennen, daß sich die Antriebsselemente für die Umsetzstation 40, nämlich die Kolben-Zylinder-Einheit 56, unterhalb des Förderbandes 26 befinden, so daß der Raum oberhalb des Förderbandes 26 von diesen Einbauten frei ist.

[0067] Fig. 3 zeigt eine Variante des in den Figuren 2A bis 2C dargestellten Ausführungsbeispiels, wobei die Darstellung gemäß Fig. 3 sinngemäß der Darstellung gemäß Fig. 2B entspricht. Gleiche Elemente sind mit gleichen Bezugszeichen versehen, und in Fig. 3 ist zur Unterscheidung lediglich jeweils ein "a" hinzugefügt worden.

[0068] Das Ausführungsbeispiel gemäß Fig. 3 unterscheidet sich von dem gemäß Fig. 2B im wesentlichen in zweierlei Hinsicht:

[0069] Zunächst ist beim Ausführungsbeispiel gemäß Fig. 3 eine Anordnung gewählt, bei der das erste Gleitlager 48a sich nicht in der rechten oberen Ecke der Umsetzplatte 41a befindet sondern vielmehr am oberen Ende des Abschnittes 46a der Schwinge 45a. Das erste Gleitlager 48a hat damit einen Abstand d_1 vom oberen ersten Rand 44a. Außerdem ist das erste Gleitlager 48a um einen Abstand d_2 von der ersten Ebene 43a zurückgesetzt.

[0070] Diese konstruktive Ausbildung ist in einigen Anwendungsfällen etwas einfacher auszuführen, hat jedoch gegenüber dem zuvor geschilderten Ausführungsbeispiel gemäß Fig. 2A bis 2C den Nachteil, daß der erste Rand 44a etwas in den Bereich jenseits der ersten Ebene 43a in der Ausgangsstellung (das ist in etwa die Position der ersten Gleitschiene 49a in Fig. 3) hinein reicht.

[0071] Der zweite Unterschied besteht darin, daß beim Ausführungsbeispiel gemäß Fig. 3 die Kolben-Zylinder-Einheit 56a an ihrem in Fig. 3 rechten Ende im zweiten Gelenkpunkt 58a raumfest angeschlagen ist. Die zweite Gleitschiene 51a, die in Fig. 3 nur durch eine strichpunktierte Linie angedeutet ist, kann damit in sich ebenfalls raumfest sein, so daß die raumfesten Lager 151 des Ausführungsbeispiels gemäß Fig. 2A bis 2C in diesem Falle nicht benötigt werden.

[0072] Allerdings ist beim Ausführungsbeispiel gemäß Fig. 3 der gesamte benötigte Bewegungsraum größer, weil das rechte Ende der Kolben-Zylinder-Einheit 56a am raumfesten zweiten Gelenkpunkt 58a fixiert bleibt und nicht zusammen mit einer beweglichen Gleitschiene nach links verfahren wird, wenn die Umsetzplatte 41 den Bewegungsablauf durchfährt.

[0073] Da in diesem Fall der erste Gelenkpunkt 54a im Vergleich zum Ausführungsbeispiel gemäß Fig. 2A bis 2C ebenfalls einen wesentlich längeren Weg durchmessen muß (relativ zum raumfesten zweiten Gelenkpunkt 58a), ist es beim Ausführungsbeispiel gemäß Fig. 3 erforderlich, die Kolben-Zylinder-Einheit 56a mit einer teleskopierten Kolbenstange 55a auszustatten.

[0074] Der Vorteil in der konstruktiven Ausgestaltung der zweiten Gleitschiene 51a wird daher beim Ausführungsbeispiel gemäß Fig. 3 durch einen gewissen konstruktiven Mehraufwand im Bereich der Kolben-Zylinder-Einheit 56a sowie einen etwas größeren Bewegungsraum erkauft.

[0075] Die Figuren 4A bis 4C zeigen ein zweites Ausführungsbeispiel eines erfindungsgemäßen Handlingsystems 59 mit einer Umsetzstation 60. Die Ansicht ist dabei dieselbe wie in den Figuren 2A bis 2C.

[0076] Die Umsetzstation 60 umfaßt wiederum eine Umsetzplatte 61 mit einer Oberfläche 62 zur Aufnahme der Kunststoffartikel (nicht dargestellt). Die Oberfläche 62 definiert wiederum eine erste Ebene 63.

[0077] Die Umsetzplatte 61 weist einen ersten, in Fig. 4A unteren Rand 64 auf, in dessen Nähe sich ein erster Gelenkpunkt 65 der Umsetzplatte 61 befindet. Eine erste Schwinge 66 führt vom ersten Gelenkpunkt 65 zu einem zweiten, raumfesten Gelenkpunkt 67. Die erste Schwinge 66 hat eine gegenüber den Abmessungen der Umsetzplatte 61 große Länge, so daß der erste Gelenkpunkt 65 beim Verschwenken der ersten Schwinge 66 eine Kreisbahn 68 mit sehr großem Radius R beschreibt.

[0078] Ein dritter Gelenkpunkt 70 ist etwa in der Mitte der Umsetzplatte 61 angebracht. An den dritten Gelenkpunkt 70 greift ein erster Arm 71 einer zweiten, zweiarmigen Schwinge 72 an. Die zweite Schwinge 72 ist an einem vierten, raumfesten Gelenkpunkt 75 angelenkt. An einem fünften Gelenkpunkt 76 am freien Ende eines zweiten Armes 77 der zweiten Schwinge 72 greift ein Kolben 80 bzw. eine Kolbenstange einer Kolben-Zylinder-Einheit 81 an. Deren Zylinder 81 ist an einem sechsten, raumfesten Gelenkpunkt 83 schwenkbar gelagert.

[0079] Ein zweiter, in Fig. 4A oberer Rand der Umsetzplatte 61 ist mit 84 bezeichnet. In der Nähe des zweiten Randes 84 befindet sich ein Gleitlager 85 an der Umsetzplatte 61. Es versteht sich auch hier, daß sich das Gleitlager 85 vorzugsweise so weit wie möglich in der in Fig. 4A rechten oberen Ecke der Umsetzplatte 41 befinden sollte (vgl. das erste Gleitlager 48 in Fig. 2A). Das Gleitlager 85 ist entlang einer nur angedeuteten Gleitschiene 86 verfahrbar. Die Gleitschiene 86 verläuft vertikal und damit senkrecht zur vom Förderband 26 definierten zweiten Ebene 28. In der Betriebsstellung gemäß Fig. 4A fallen in der Seitenansicht der erste Gelenkpunkt 65 und der vierte, raumfeste Gelenkpunkt 75 zusammen.

[0080] Fig. 4A zeigt die erste, vertikale Betriebsstellung der Umsetzplatte 61, während Fig. 4C die zweite, horizontale Betriebsstellung zeigt. Entlang einer mit 88 bezeichneten Bewegungsbahn soll nun die Umsetzplatte verfahren werden, wobei der zweite Rand 84 die erste Ebene 63 nicht oder nur unwesentlich schneiden soll.

[0081] Dies wird bei dem dargestellten Bewegungsablauf erreicht, weil der in der Darstellung von Fig. 3A in der rechten unteren Ecke der Umsetzplatte 61 befindliche erste Gelenkpunkt 65 entlang der Kreisbahn 68 mit großem Radius R geführt wird, die links von der ersten Ebene 63 verläuft.

[0082] Wenn die Kolbenstange 80 der Kolben-Zylinder-Einheit 81 aus der Stellung gemäß Fig. 4A ausgefahren wird, wird die zweite Schwinge 72 im Gegenuhrzeigersinn um den vierten, raumfesten Gelenkpunkt 75 verschwenkt, so daß auch der dritte Gelenkpunkt 70 in der Mitte der Umsetzplatte 61 einen Viertelkreis im Gegenuhrzeigersinn nach links vollführt. Dadurch wird das Gleitlager 85 entlang der Gleitschiene 86 von oben nach unten verschoben und gleichzeitig die rechte untere Ecke der Umsetzplatte 61 aus der ersten Betriebsstellung gemäß Fig. 4A entlang der Kreisbahn 68 nach links verschwenkt. Über die Zwischenstellung gemäß Fig. 4B gelangt die Umsetzplatte 61 daher in ihre Endstellung gemäß Fig. 4C. Dort weist die Oberfläche 62, wie gewünscht, nach unten, so daß die darauf befindlichen Kunststoffartikel nach unten auf das darunter befindliche Förderband übergeben werden können (nicht dargestellt).

[0083] Fig. 5 zeigt eine Variante zum Ausführungsbeispiel gemäß Fig. 4A bis 4C. Konstruktiv entspricht das Ausführungsbeispiel gemäß Fig. 5 praktisch identisch dem Ausführungsbeispiel gemäß Fig. 4A bis 4C, es ist lediglich die Orientierung um 90° gedreht, so daß die in Fig. 4C gezeigte Endstellung des Ausführungsbeispiels gemäß Fig. 4A bis 4C der Ausgangsstellung des Ausführungsbeispiels gemäß Fig. 5 (um 90° gedreht) entspricht. Der Bewegungsablauf vollzieht sich dann in umgekehrter Reihenfolge. Folglich sind in Fig. 5 alle Elemente mit denselben Bezugszeichen wie in den Fig. 4A bis 4C versehen, und es wurde lediglich zur Unterscheidung ein "a" hinzugefügt.

[0084] Im übrigen ist der Bewegungsablauf des Ausführungsbeispiels gemäß Fig. 5 aus sich selbst heraus erklärlich, da die vorstehende Beschreibung für das Ausführungsbeispiel gemäß den Fig. 4A bis 4C herangezogen werden kann und lediglich die Begriffe "Uhrzeigersinn" in "Gegenuhrzeigersinn" usw. verändert werden müssen.

[0085] Entsprechendes gilt übrigens auch für das Ausführungsbeispiel gemäß den Fig. 2A bis 2C und das Ausführungsbeispiel gemäß Fig. 3, weil auch diese selbstverständlich in "umgekehrter" Anordnung eingesetzt werden können, indem die Gesamtanordnung um 90° gedreht wird, wobei dann die jeweils gezeigte Endstellung der Ausgangsstellung dieses veränderten Ausführungsbeispiels entsprechen würde.

Patentansprüche

1. Handlingsystem für eine Kunststoff-Spritzgießmaschine (10), mit einem Arm (19) zum Entnehmen von Kunststoffartikeln (14) aus Formhohlräumen (13) eines Werkzeugs (11) der Kunststoff-Spritzgießmaschine, wobei die Formhohlräume (13) in einer ersten Ebene (15; 43; 63) angeordnet sind, und der Arm (19) sich im wesentlichen in der ersten Ebene (15; 43; 63) bewegt, mit einer sich in einer zweiten Ebene (28) bewegenden Fördereinrichtung (25) zum Abtransportieren der Kunststoffartikel (14), und mit einer zwischen Werkzeug (11) und Fördereinrichtung (25) angeordneten Umsetzstation (29; 40; 60) zum Umsetzen der entnommenen Kunststoffartikel (14) aus der ersten Ebene (15; 43; 63) in die zweite Ebene (28), wobei die Umsetzstation (29; 40; 60) eine Umsetzplatte (30; 41; 61) für die Kunststoffartikel (14) aufweist, die entlang einer vorbestimmten Bewegungsbahn (37; 53; 88) aus einer ersten Betriebsstellung in der ersten Ebene (15; 43; 63) in eine zweite Betriebsstellung in der zweiten Ebene (28) bewegbar ist, dadurch gekennzeichnet, daß die Bewegungsbahn (53; 88) im wesentlichen außerhalb der ersten Ebene (43; 63) verläuft.
2. Handlingsystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß die erste Ebene (43; 63) im wesentlichen vertikal verläuft.
3. Handlingsystem nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, daß die zweite Ebene (28) im wesentlichen horizontal verläuft.
4. Handlingsystem nach Anspruch 3, dadurch gekennzeichnet, daß die Fördereinrichtung (25) ein Förderband (26) umfaßt.
5. Handlingsystem nach einem oder mehreren der Ansprüche 1 bis 4, dadurch gekennzeichnet, daß die Kunststoffartikel (14) zu Gruppen in der ersten

Ebene (43; 63) angeordnet sind und gruppenweise umgesetzt werden.

6. Handlingsystem nach einem oder mehreren der Ansprüche 1 bis 5, dadurch gekennzeichnet, daß die Umsetzplatte (41; 61) mit einem ersten Rand (52; 64; 84a) im Bereich der zweiten Ebene (28) angeordnet und bei der Bewegung aus der ersten in die zweite Betriebsstellung mit dem ersten Rand (52; 64; 84a) parallel zur zweiten Ebene (28) in Richtung von der ersten Ebene (43; 63) fort bewegbar ist. 5
7. Handlingsystem nach Anspruch 6, dadurch gekennzeichnet, daß die Umsetzplatte (41; 61) einen dem ersten Rand (52; 64) gegenüberliegenden zweiten Rand (44; 84) aufweist, und daß der zweite Rand (44; 68) beim Übergang zwischen der ersten und der zweiten Betriebsstellung im wesentlichen entlang der ersten Ebene (43; 63) geführt wird. 10
8. Handlingsystem nach Anspruch 6 oder 7, dadurch gekennzeichnet, daß die Umsetzplatte (41; 61a) im Bereich des ersten Randes (52; 64) mit einem Gleitlager (50; 85a) versehen ist, das entlang einer parallel zur zweiten Ebene (28) verlaufenden Gleitschiene (51; 86a) verfahrbar ist. 15
9. Handlingsystem nach Anspruch 7 oder 8, dadurch gekennzeichnet, daß die Umsetzplatte (41; 61) im Bereich des zweiten Randes (44; 84) mit einem Gleitlager (48; 85) versehen ist, das entlang einer parallel zur ersten Ebene (43; 63) verlaufenden Gleitschiene (49; 86) verfahrbar ist. 20
10. Handlingsystem nach Anspruch 7 oder 8, dadurch gekennzeichnet, daß die Umsetzplatte (61) im Bereich des ersten Randes (64) mit einem Gelenk (65) versehen ist, das entlang einer im wesentlichen tangential zur zweiten Ebene (28) verlaufenden Kreisbahn (68) mit großem Radius (R) verfahrbar ist. 25
11. Handlingsystem nach Anspruch 7 oder 8, dadurch gekennzeichnet, daß die Umsetzplatte (61a) im Bereich des zweiten Randes (64a) mit einem Gelenk (65a) versehen ist, das entlang einer im wesentlichen tangential zur ersten Ebene (63a) verlaufenden Kreisbahn (68a) mit großem Radius (R) verfahrbar ist. 30
12. Handlingsystem nach einem oder mehreren der Ansprüche 1 bis 11, dadurch gekennzeichnet, daß die Umsetzplatte (41; 61) zwischen der ersten und der zweiten Betriebsstellung mittels einer Schwinge (45; 72) bewegbar ist, daß die Schwinge (45; 72) einen zumindest während eines Teiles des Bewe-

gungsablaufes außerhalb der Umsetzplatte (41; 61) liegenden Gelenkpunkt (54; 76) aufweist, und daß eine servomechanische Verstelleinheit an dem Gelenkpunkt (54; 76) angreift.

13. Handlingsystem nach Anspruch 12, dadurch gekennzeichnet, daß die Verstelleinheit im Bereich der zweiten Ebene (28) angeordnet ist. 35
14. Handlingsystem nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, daß die Verstelleinheit unterhalb der zweiten Ebene (28) angeordnet ist. 40
15. Handlingsystem nach einem oder mehreren der Ansprüche 12 bis 14, dadurch gekennzeichnet, daß die Verstelleinheit eine an einem raumfesten Gelenkpunkt (58; 83) angelenkte Kolben-Zylinder-Einheit (56a; 81) ist. 45
16. Handlingsystem nach einem oder mehreren der Ansprüche 12 bis 14, dadurch gekennzeichnet, daß die Umsetzplatte (41) an mindestens einem Rand (52) mittels eines Gleitlagers (50) in einer sich parallel zu einer der Ebenen (28) erstreckenden Gleitschiene (51) geführt ist, daß die Gleitschiene (51) parallel zu der Ebene (28) verschiebbar gelagert (151) ist, und daß die Verstelleinheit eine an der verschiebbaren Gleitschiene (51) angelenkte Kolben-Zylinder-Einheit (56) ist. 50

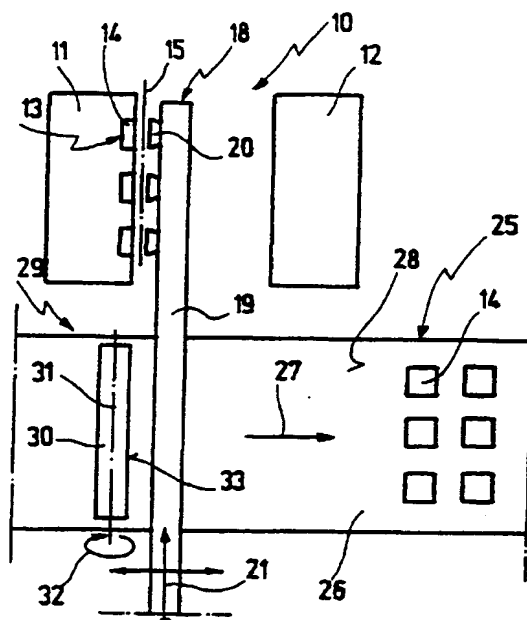


Fig.1A

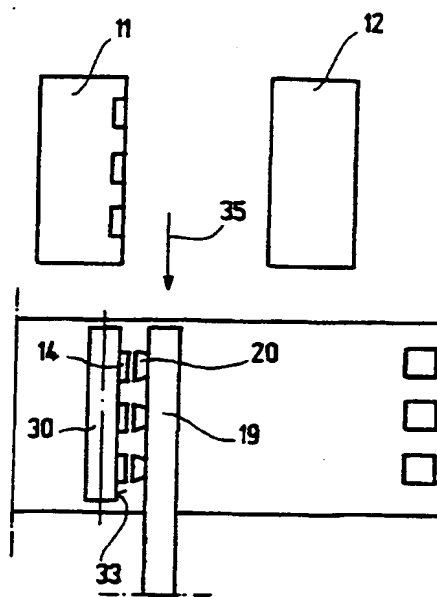


Fig.1B

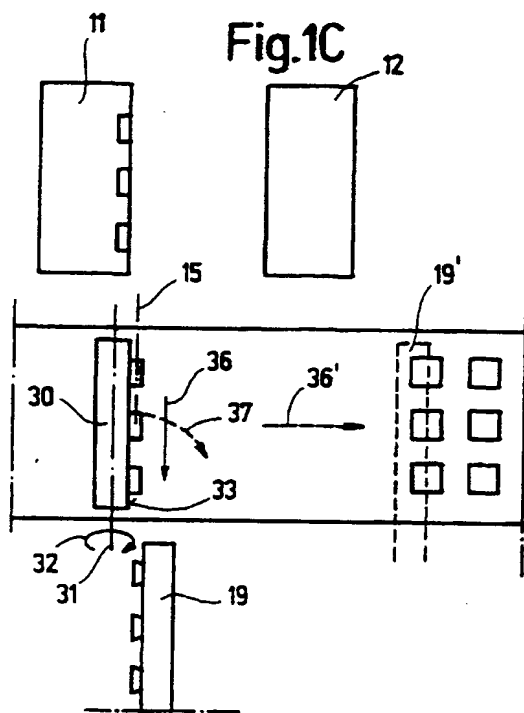


Fig.1C

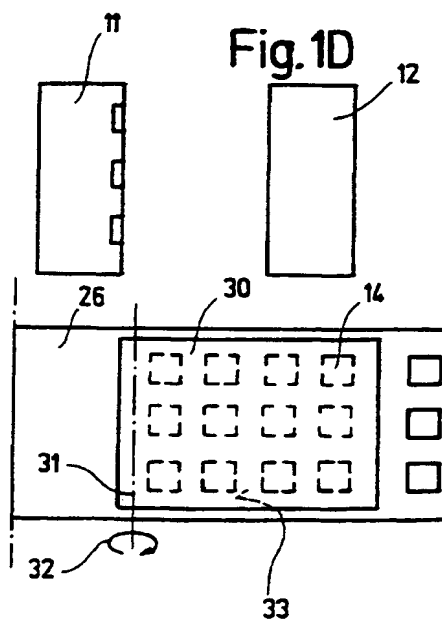


Fig.1D

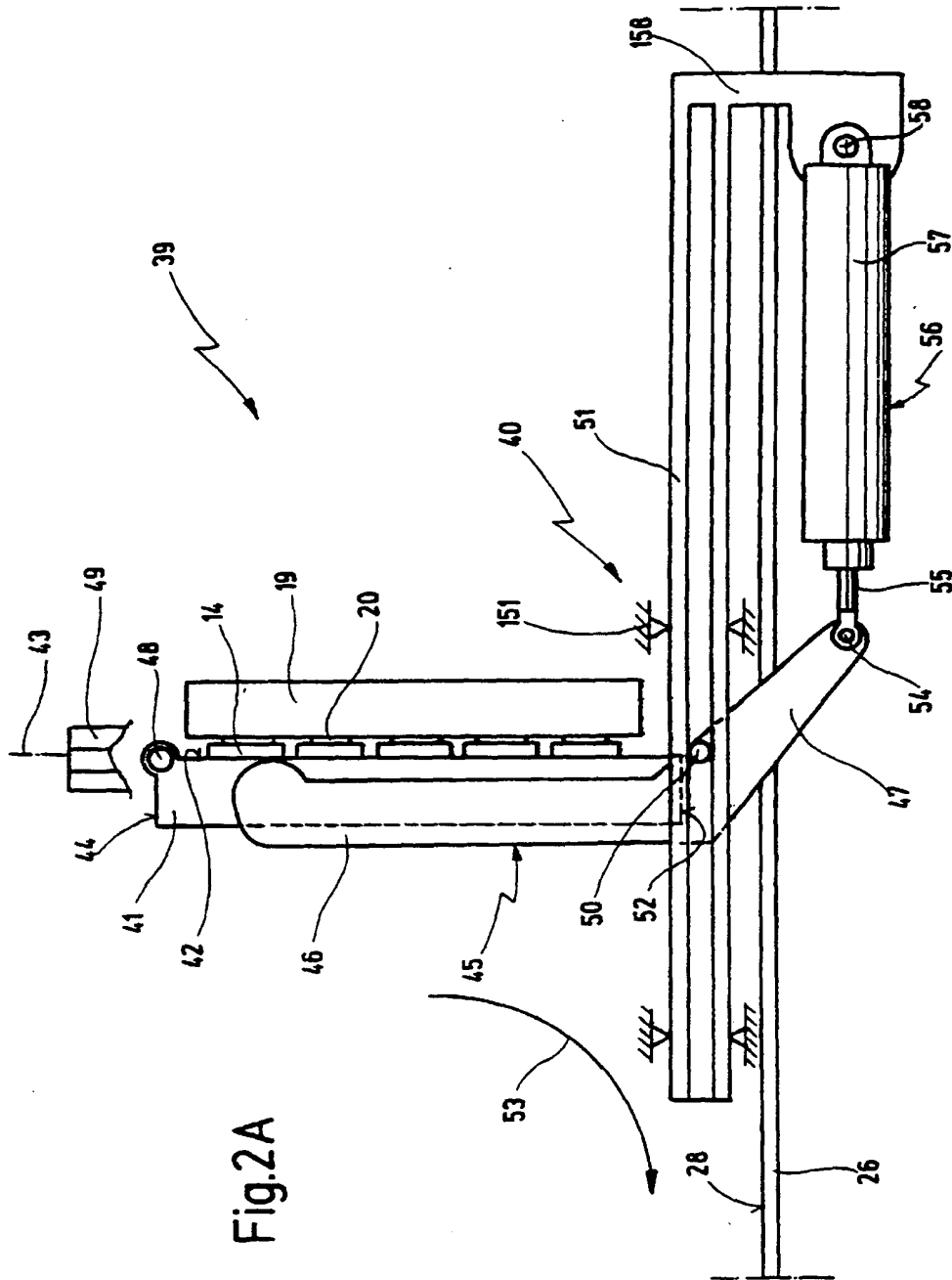


Fig.2A

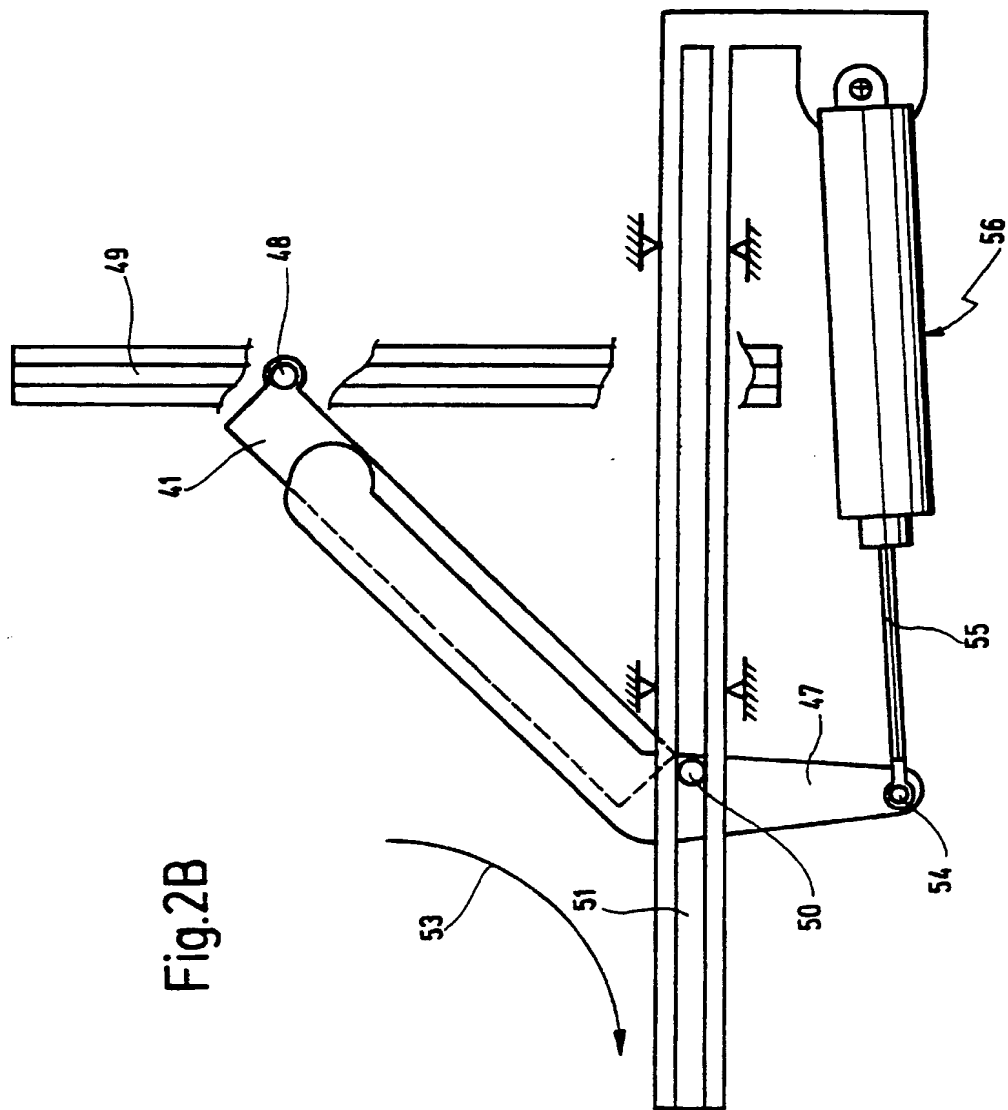


Fig. 2B

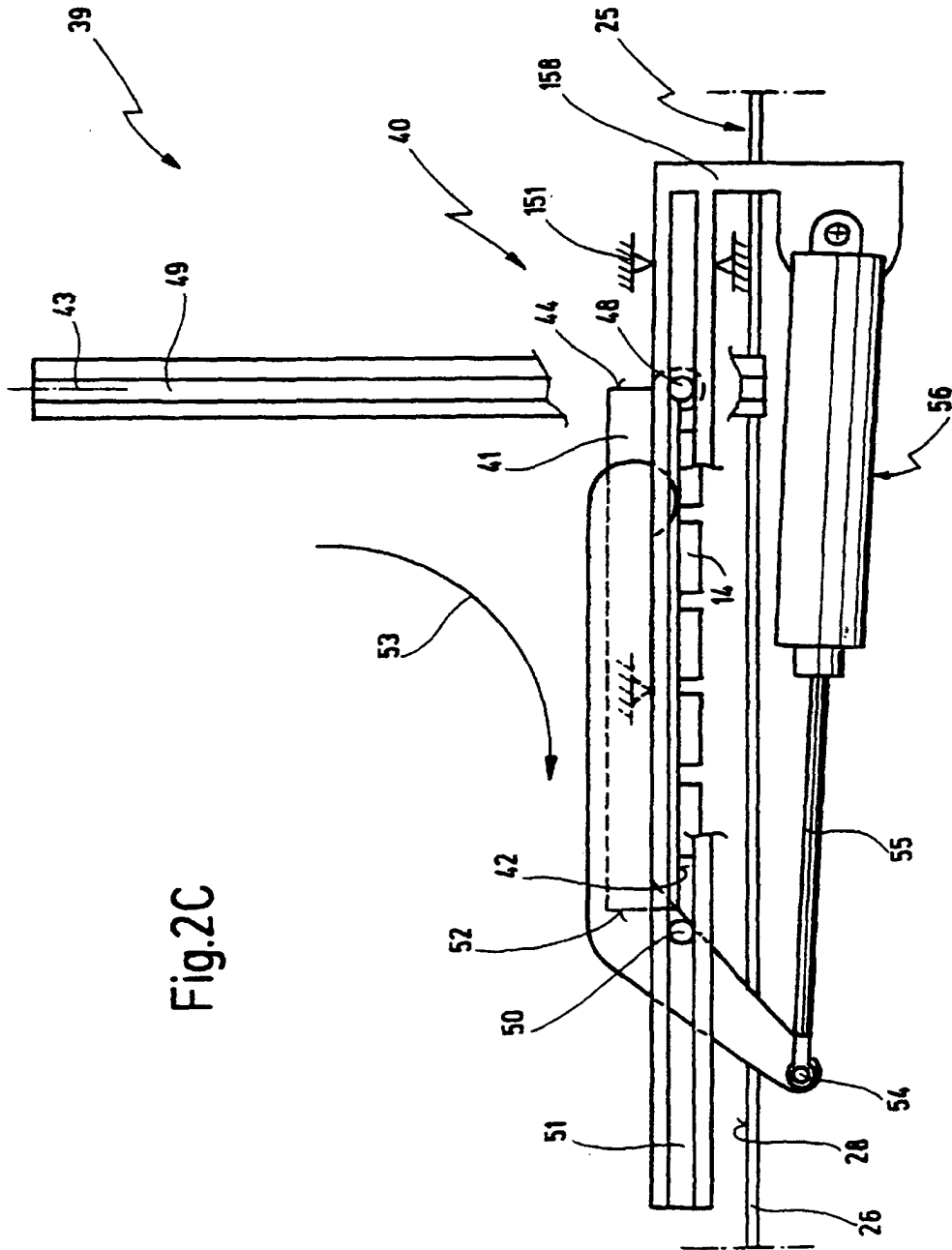
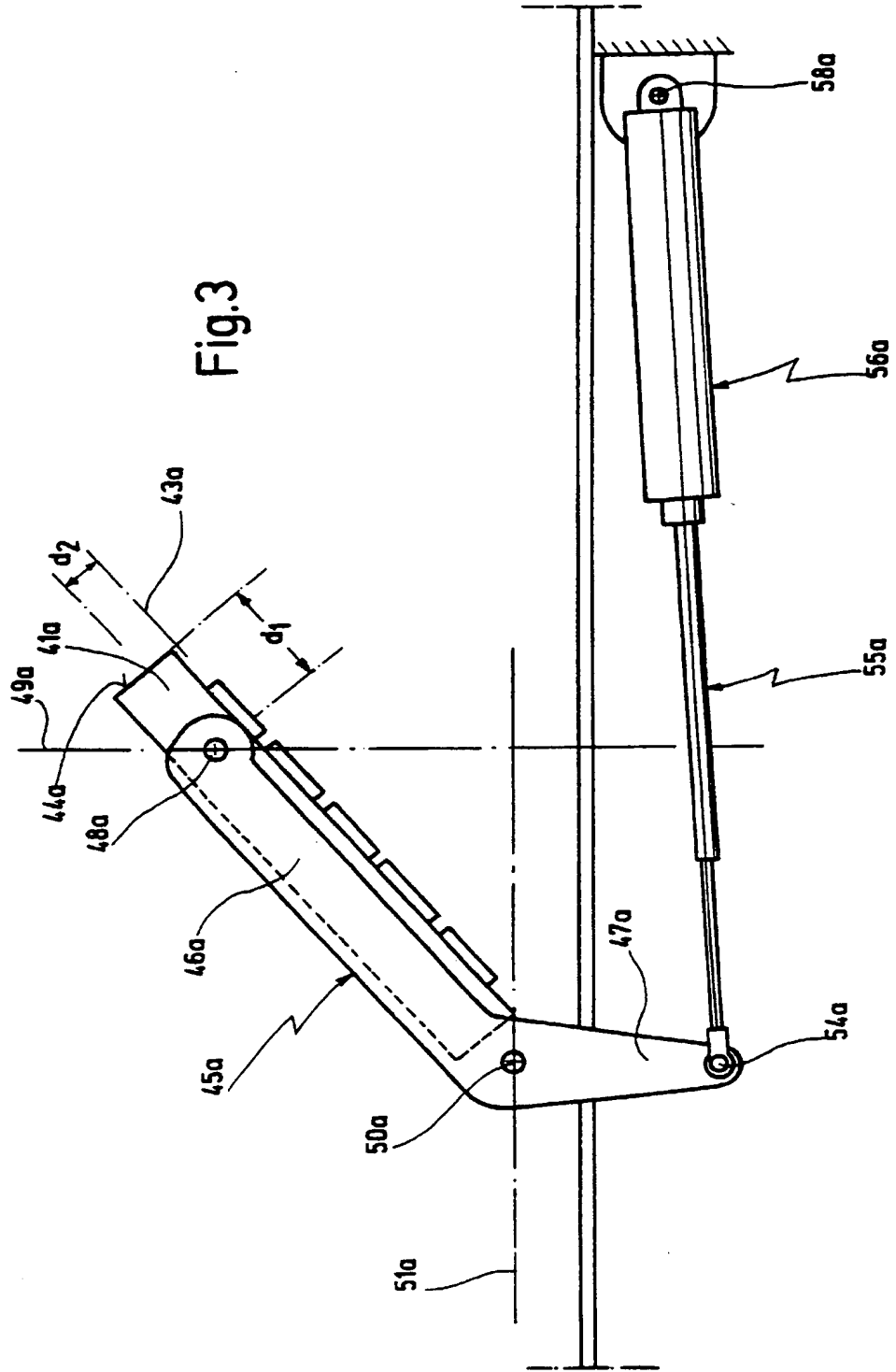


Fig.2C

Fig.3



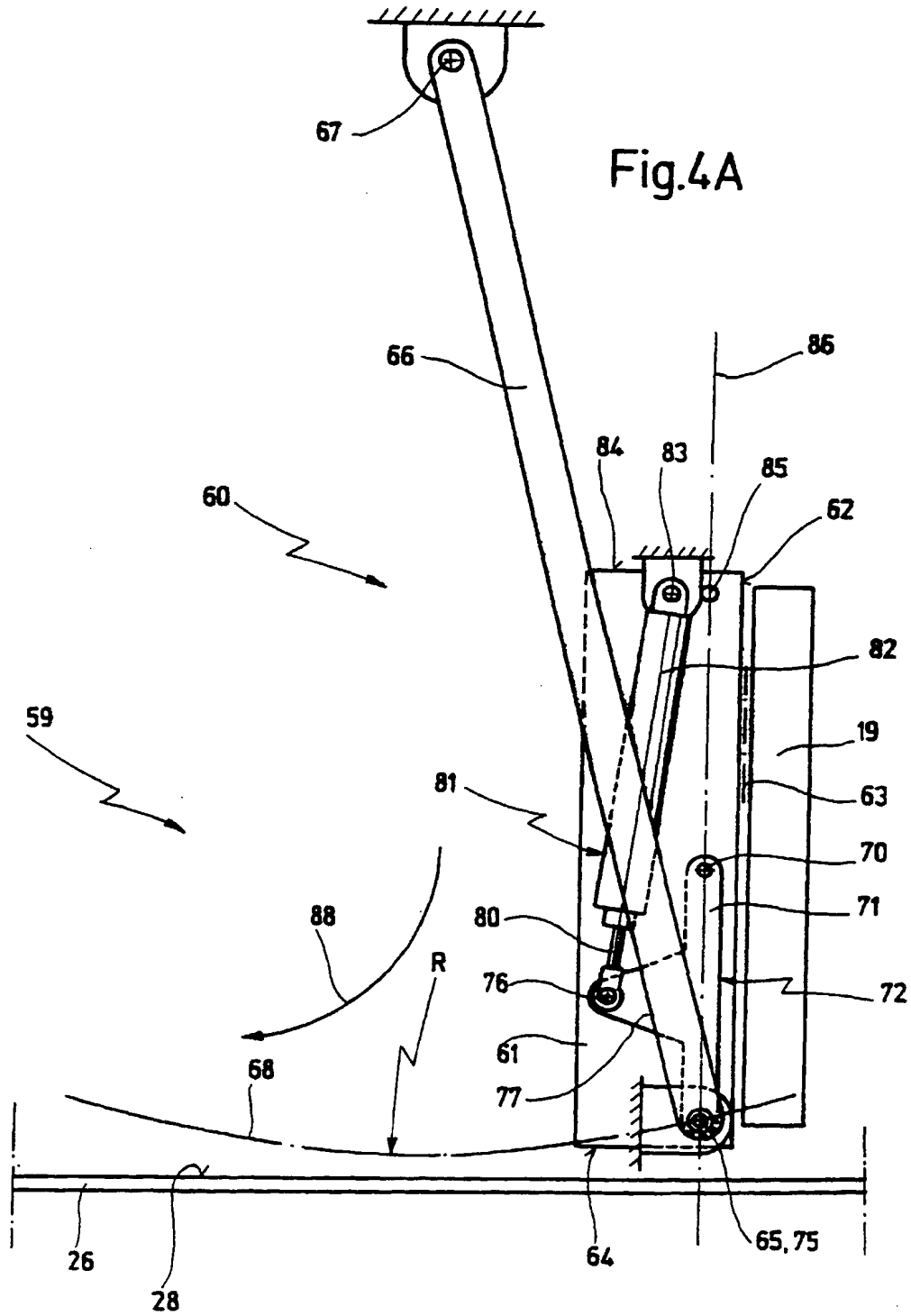


Fig.4B

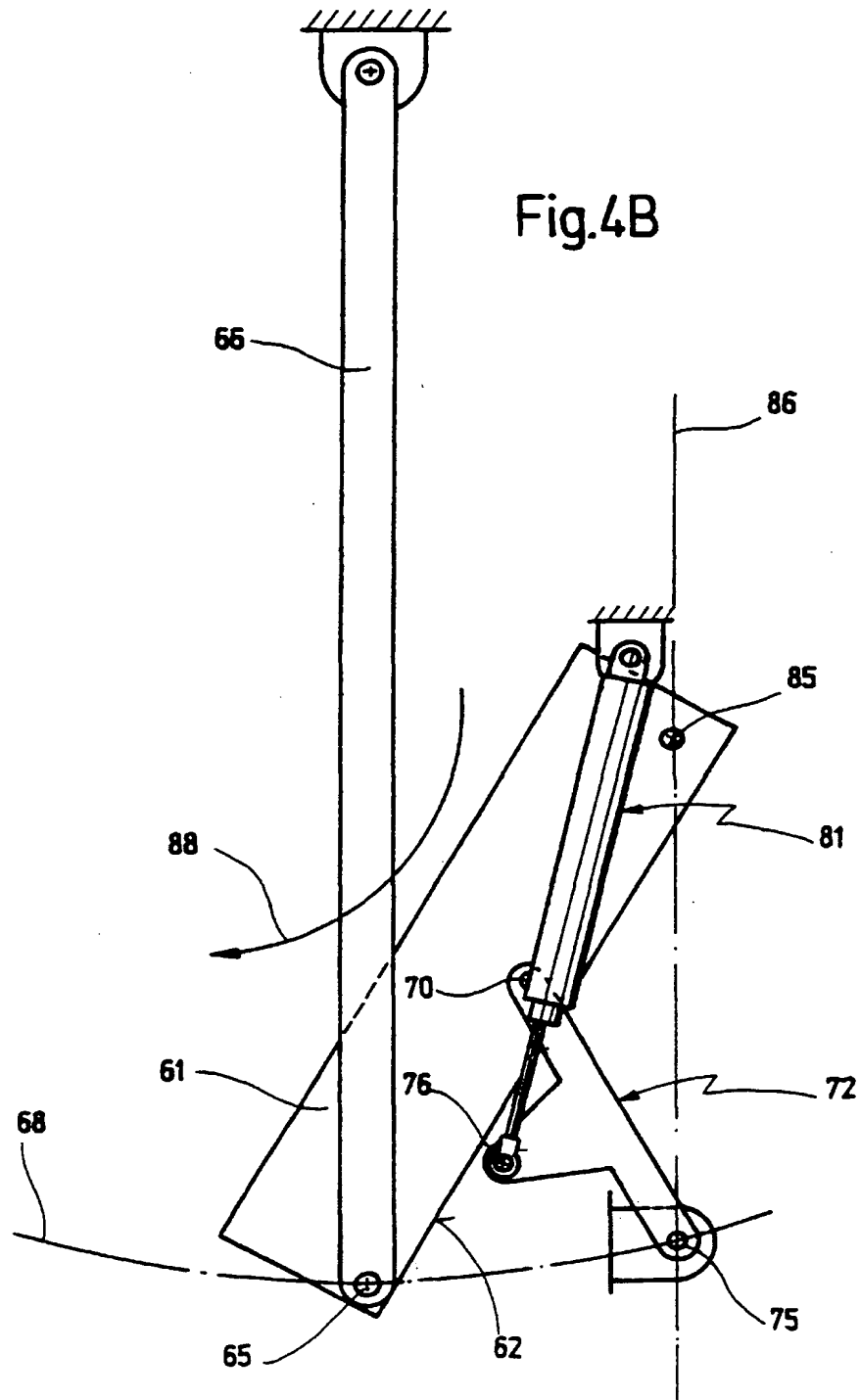
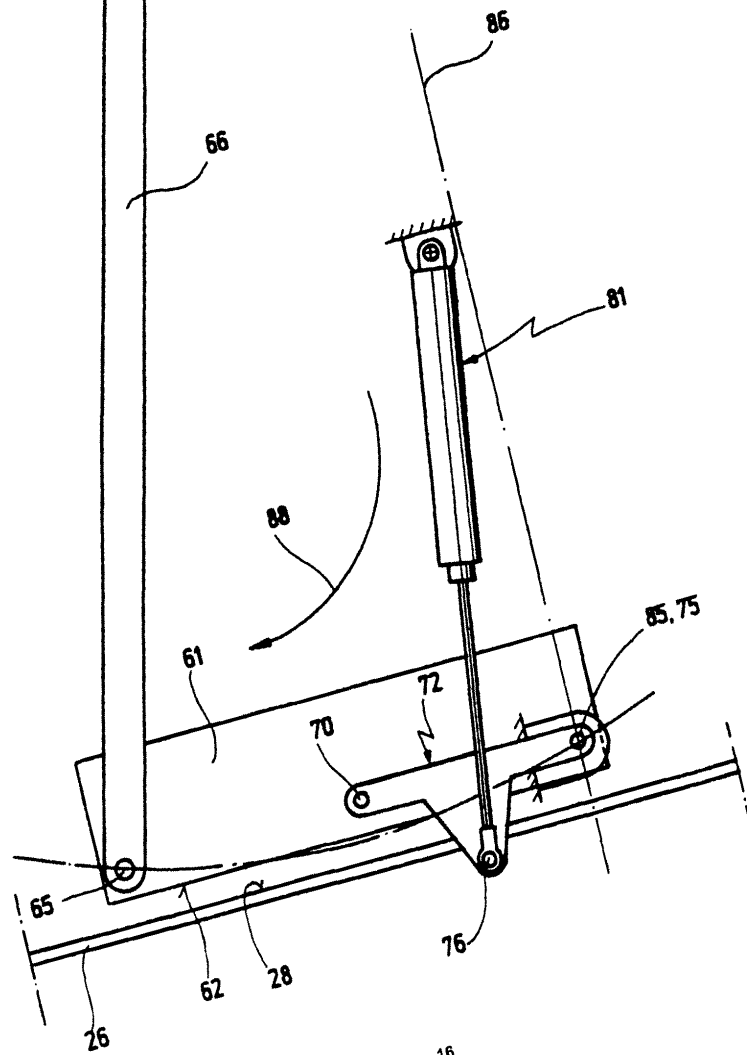
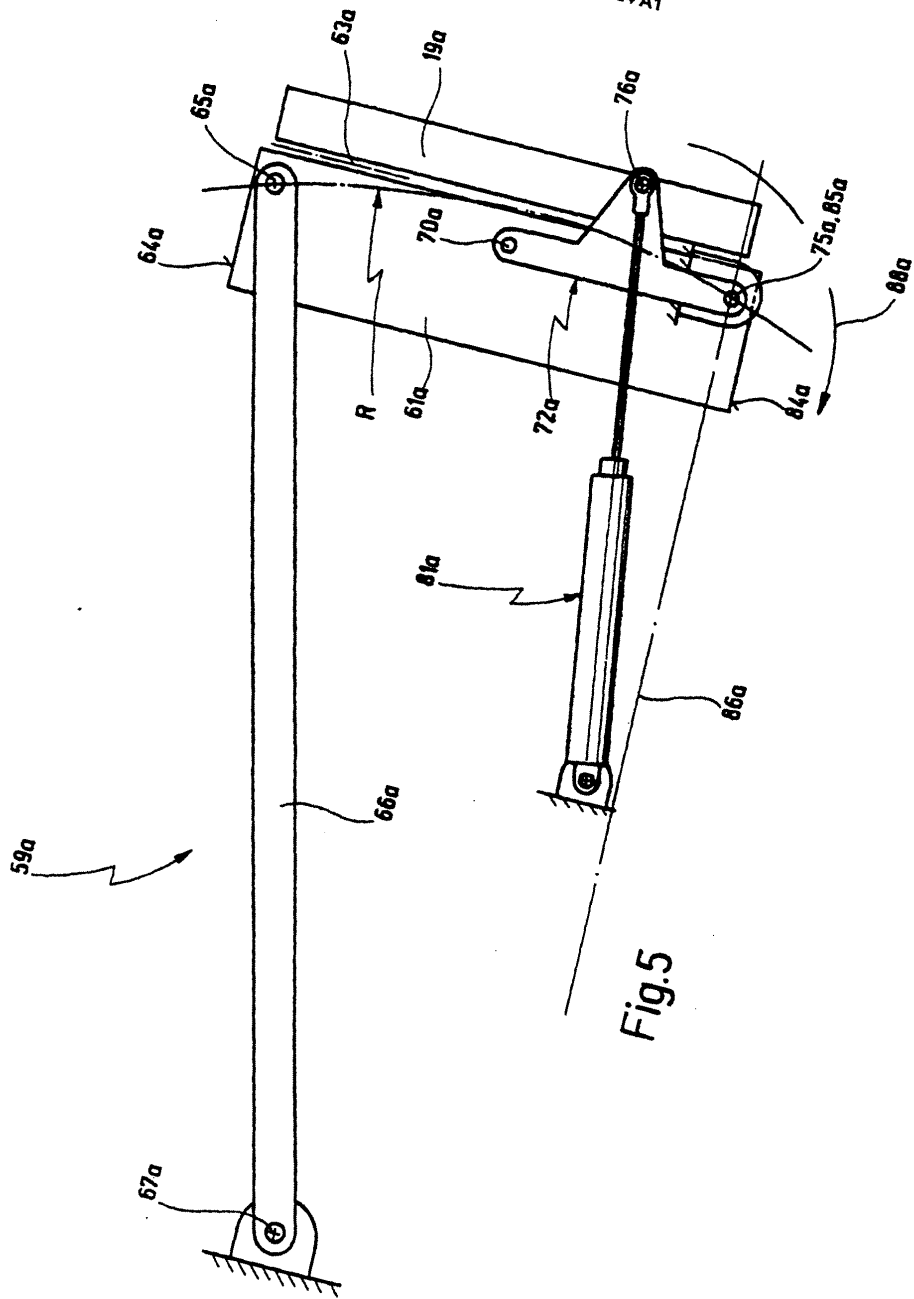


Fig. 4C







Europäisches
Patentamt

EUROPÄISCHER RECHERCHENBERICHT

Nummer der Anmeldung
EP 00 12 0826

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich, der maßgeblichen Teile	Betrifft Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int.Cl.7)
X	EP 0 718 084 A (ELECTRA FORM INC) 26. Juni 1996 (1996-06-26) * Spalte 8, Zeile 17 - Spalte 9, Zeile 13 * * Abbildungen 1,2,4 *	1-5	B29C45/17 B29C45/42
A	US 3 804 568 A (REES H) 16. April 1974 (1974-04-16) * Spalte 3, Zeile 29 - Zeile 41 * * Spalte 3, Zeile 49 - Spalte 4, Zeile 38 *	1	
			RECHERCHIERTE SACHGEBIETE (Int.Cl.7)
			B29C B22D
Der vorliegende Recherchenbericht wurde für alle Patentansprüche erstellt			
Recherchenort DEN HAAG		Abchlußdatum der Recherche 24. Januar 2001	Prüfer Alink, M
<p>KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTE</p> <p>X : von besonderer Bedeutung allein betrachtet Y : von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie A : technologischer Hintergrund O : nichtschriftliche Offenbarung P : Zwischenliteratur</p> <p>T : der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze E : älteres Patentdokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist D : in der Anmeldung angeführtes Dokument L : aus anderen Gründen angeführtes Dokument & : Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument</p>			

EPO FORM 1503 03 B2 (P04C03)

**ANHANG ZUM EUROPÄISCHEN RECHERCHENBERICHT
ÜBER DIE EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG NR.**

EP 00 12 0826

In diesem Anhang sind die Mitglieder der Patentfamilien der im obengenannten europäischen Recherchenbericht angeführten Patendokumente angegeben.
Die Angaben über die Familienmitglieder entsprechen dem Stand der Datei des Europäischen Patentamts am
Diese Angaben dienen nur zur Unterrichtung und erfolgen ohne Gewähr.

24-01-2001

Im Recherchenbericht angeführtes Patendokument	Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
EP 0718084 A	26-06-1996	US 5702734 A	30-12-1997
		BR 9505950 A	23-12-1997
		CN 1139040 A	01-01-1997
		JP 8252845 A	01-10-1996
		US 5837299 A	17-11-1998
US 3804568 A	16-04-1974	AT 324218 B	11-08-1975
		CA 958431 A	26-11-1974
		CH 566198 A	15-09-1975
		DD 95201 A	12-01-1973
		DE 2206243 A	21-09-1972
		FR 2125510 A	29-09-1972
		GB 1381802 A	29-01-1975
		SE 396935 B	10-10-1977
		US 3729103 A	24-04-1973

EPO FORM P0461

Für nähere Einzelheiten zu diesem Anhang : siehe Amtsblatt des Europäischen Patentamts, Nr.12/82